PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number:

2001-213227

(43)Date of publication of application: 07.08.2001

(51)Int.CI.

B60Q 1/12

B60Q 1/14 B60Q 1/18

(21)Application number: 2000-028037

(71)Applicant : KOITO MFG CO LTD

(22)Date of filing:

04.02.2000

(72)Inventor: HAYAMIZU HISAFUMI

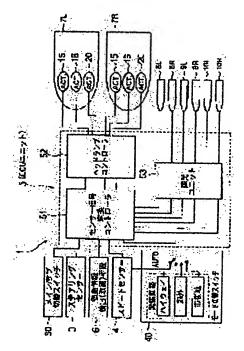
UCHIDA HIDEKI

(54) LIGHTING SYSTEM FOR VEHICLE

(57) Abstract:

PROBLEM TO BE SOLVED: To provide a lighting system for a vehicle capable of gradually controlling fluctuations in the amount of light of a lighting area by changing combination of an irradiation range with a plurality of lights according to a steering angle of a wheel, controlling an irradiation direction and its range, and by gradually increasing (decreasing) the amount of lighting (lighting-off) light.

SOLUTION: This lighting system for a vehicle is provided with a light adjusting type lamps 8, 9 and 10 arranged at the front part of the vehicle, differing each of an irradiation area and changing the amount of light, a steering sensor 3, an irradiation control means (ECU unit) 5 changing combination of the irradiation range of the lamps and controlling distribution of light of the front and side of the vehicle by prescribing lighting/lighting-off of the lamps 8, 9 and 10 and the amount of the light thereof according to the steering angle. The lamps 8, 9 and 10 are sequentially lighted by the ECU unit 5



according to the steering angle and the amount of the irradiated light is increased and decreased in proportion to size of the steering angle, with resulting this, the irradiation range is gradually expanded to a turning direction and its brightness is gradually increased, thereby a driver can obtain an excellent viewability of ahead and a pedestrian does not feel a sense of fear such as rapid brightness of the surroundings.

(19)日本国特許庁(JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11)特許出願公開番号 特開2001-213227

(P2001 - 213227A)

(43)公開日 平成13年8月7日(2001.8.7)

(51) Int.Cl.7		識別記号	FΙ		テーマコード(参考)		
B60Q	1/12		B60Q	1/14	Н	3 K O 3 9	
	1/14	•		1/18	В		
	1/18			1/12	С		
					В		

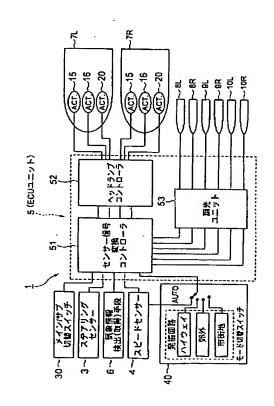
		審査請求	未請求 請求項の数11 OL (全 18 頁)
(21)出願番号	特願2000-28037(P2000-28037)	(71)出願人	000001133
(22)出願日	平成12年2月4日(2000.2.4)		株式会社小糸製作所 東京都港区高輪4丁目8番3号
		(72)発明者	速水 寿文
			静岡県清水市北脇500番地 株式会社小糸
			製作所静岡工場内
		(72)発明者	内田 秀樹
			静岡県清水市北脇500番地 株式会社小糸
			製作所静岡工場内
		(74)代理人	100087826
			弁理士 八木 秀人
		Fターム(参	考) 3KO39 AAO1 AAO8 CCO1 DCO2 GAO1
			GA02 HA01 HA03 JA02 JA03

(54) 【発明の名称】 車輌用照明システム

(57) 【要約】

【課題】車輌の操舵角に応じて複数の灯具による照射範 囲の組み合わせを変更して照射方向及び範囲を制御する とともに、点灯(消灯)する灯具の光量を徐々に増加 (減少) させることで、照明領域の光量を徐々に増減制 御できる車輌用照明システムを提供する。

【解決手段】車輌の前部に設けられ、互いにその照射範 囲が異り、その光量が変化する調光式ランプ8、9、1 0と、ステアリングセンサ3と、操舵角に応じて、ラン プ8.9、10の点灯・消灯およびその光量を規定する ことによって、ランプの照射範囲の組み合わせを変更し て車輌前方及び側方の配光制御を行う照射制御手段(E CUユニット) 5と、を備えた車輌用照明システム。E CUユニット5は、操舵角に応じてランプ8、9、10 を順次点灯させ、かつその照射光量を操舵角の大きさに 比例して増減させることで、曲がろうとする方向に照射 範囲が徐々に拡大しかつその明るさも徐々に増加するの で、ドライバーにとっては、前方の視認性に優れ、通行 人にとっては、周囲が急に明るくなって驚くといったよ うな恐怖感を生じることがない。



【特許請求の範囲】

【請求項1】 車輌の進行方向前部に設けられ、互いに その照射範囲が左右方向に隣接し、それぞれの照射光量 が変化するように構成された複数の調光式灯具と、

車輌のハンドル操舵角を検出するステアリングセンサ ٤,

前記ステアリングセンサの検出した信号 (ハンドル操舵 角)に応じて、前記複数の灯具の点灯または消灯および それぞれの灯具の光量を規定することによって、各灯具 の照射範囲の組み合わせを変更して車輌前方及び側方の 10 配光制御を行う照射制御手段と、を備えた車輌用照明シ ステムであって、

前記照射制御手段は、車輌前方から側方にかけてのそれ ぞれの所定の照射範囲を有する灯具をハンドル操舵角に 応じて順次点灯させるとともに、各灯具の照射光量をハ ンドル操舵角の大きさに比例して増減(調光)させるよ うに構成されたことを特徴とする車輌用照明システム。

【請求項2】 前記照射制御手段は、第1の灯具の点灯 中に、隣接する照射範囲をもつ他の灯具を点灯させるよ うに構成されたことを特徴とする請求項1に記載の車輌 20 用照明システム。

【請求項3】 前記照射制御手段は、第1の灯具の照射 光量の調光制御中に、照射範囲が左右に隣接する他の灯 具を点灯させるように構成されたことを特徴とする請求 項1または2に記載の車輌用照明システム。

前記照射制御手段は、第1の灯具の照射 光量が最大となるとほぼ同時に、照射範囲が左右に隣接 する他の灯具を点灯させるように構成されたことを特徴 とする請求項1または2に記載の車輌用照明システム。

【請求項5】 前記照射制御手段は、それぞれ所定の操 30 舵角以上で前記調光式灯具それぞれを点灯させるととも に、操舵角の増加に伴ってそれぞれの灯具の照射光量を 増加させるように構成されているが、その灯具の照射光 量が所定値まで増加した後は、操舵角の増加とは無関係 にその灯具の照射光量を所定値のまま保持させるように 構成されたことを特徴とする請求項1~4のいずれかに 記載の車輌用照明システム。

【請求項6】 前記照射制御手段は、それぞれ所定の操 舵角以上で前記調光式灯具をそれぞれ点灯させるととも に、操舵角の増加に伴ってそれぞれの灯具の照射光量を 40 増加させるように構成されているが、その照射光量が所 定値まで増加した後は、操舵角の増加に伴ってその灯具 の照射光量を低下させるように構成されたことを特徴と する請求項1~4のいずれかに記載の車輌用照明システ 40

【請求項7】 前記車輌用照明システムは、車輌速度検 出手段である車速センサを備え、前記照射制御手段は、 車速に応じて前記調光式灯具の照射光量を制御するよう に構成されるとともに、車速が遅い程、車輌前方の照射 領域の照射光量が小さく、かつ車輌側方の照射領域の照 50 対して充分な照明を行うことが難しいという問題があ

射光量が大きく、車速が速い程、車輌前方の照射領域の 照射光量が大きく、かつ車輌側方の照射領域の照射光量 が小さくなるように、前記調光式灯具の照射光量を制御 するように構成されたことを特徴とする請求項1~6の いずれかに記載の車輌用照明システム。

【請求項8】 前記車輌用照明システムは、前記調光式 灯具全体の照射光量を複数段階に択一的に切り替える調 光モード切替スイッチを備え、前記照射制御手段は、前 記調光モード切替スイッチによって選択された調光モー ドに基づいて灯具の照射光量を制御することを特徴とす る請求項1~7のいずれかに記載の車輌用照明システ

【請求項9】 前記照射制御手段は、ターンシグナルラ ンプスイッチがONとなった場合に、ハンドル操舵角と は無関係に、所定の灯具の照射光量が最大となるように 制御することを特徴とする請求項1~8のいずれかに記 載の車輌用照明システム。

【請求項10】 前記車輌用照明システムは、ハンドル 操舵角に連動してその光軸が左右方向に変化する光軸可 変式灯具を備えたことを特徴とする請求項1~9のいず れかに記載の車輌用照明システム。

【請求項11】 前記光軸可変式灯具は、車輌の前方を 主に照射するヘッドランプで、

前記調光式灯具は、路上の白線又は路屑を主に照射する ための副ランプと、車輌の斜め前方から側方にかけての 照射範囲を有する側方照射ランプと、前記副ランプの照 射範囲と前記側方照射ランプの照射範囲との間に位置す る照射範囲を有する斜め前側方照射ランプとから構成さ れた、自動車の前方周囲を照明する補助ランプであるこ とを特徴とする請求項10に記載の車輌用照明システ ム。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【発明の属する技術分野】本発明は、車輌の進行方向前 部に設けた互いにその照射範囲を異にする複数の調光式 灯具の点灯・消灯およびその光量を規定するとともに、 各灯具による照射範囲の組み合わせを変更して配光制御 を実現する車輌用照明システムに関するものである。

[0002]

【従来の技術】車輌の操舵角を検出して、その角度変化 に応じて灯具の照射方向を変更することで夜間の曲路走 行時における安全性を高めるように構成した車輛用照明 システムが知られている。

[0003]

【発明が解決しようとする課題】しかしながら、前記し た従来のシステムでは、車輌が曲路を走行しているとき の操舵角に応じて照射光の一部についてその方向を連続 的に変化させる制御しか行っていないため、路上の標識 や、歩行者や先行車輌、対向車輌、あるいは障害物等に

る。

【0004】そこで、出願人は、車輌の進行方向前部に設けた互いにその照射範囲を異にする複数の灯具の点灯・消灯およびその光量を規定するとともに、各灯具による照射範囲の組み合わせを変更して配光制御を実現する車輌用灯具装置(車輌用照明システム)を特願平11-43343号として提案した。

【0005】しかし、前記した照明システム (特願平11-43343号)では、車輌が曲路を走行するに際し、所定の灯具 (一般にはハンドル操舵側のランプ)が 10急に点灯するため、通行人を驚かせたり、曲がろうとする方向の視界が急に明るくなってドライバーに違和感が生じるおそれがある等の新たな問題が生じた。

【0006】本発明は、前記従来技術および先行技術の問題点に鑑みてなされたもので、その目的は、車輌の操舵角に応じて複数の灯具による照射範囲の組み合わせを変更して照射方向及び範囲を制御するとともに、点灯(消灯)する灯具の光量を徐々に増加(減少)させることで、照明領域の光量を徐々に増減制御できる車輌用照

[0007]

明システムを提供することにある。

【課題を解決するための手段および作用】本発明は、前 記目的を達成するために、請求項1に係る車輌用照明シ ステムにおいては、車輌の進行方向前部に設けられ、互 いにその照射範囲が左右方向に隣接し、それぞれの照射 光量が変化するように構成された複数の調光式灯具と、 車輌のハンドル操舵角を検出するステアリングセンサ と、前記ステアリングセンサの検出した信号 (ハンドル 操舵角)に応じて、前記複数の灯具の点灯または消灯お よびそれぞれの灯具の光量を規定することによって、各 灯具の照射範囲の組み合わせを変更して車輌前方及び側 方の配光制御を行う照射制御手段と、を備えた車輌用照 明システムであって、前記照射制御手段を、車輌前方か ら側方にかけてのそれぞれの所定の照射範囲を有する灯 具をハンドル操舵角に応じて順次点灯させるとともに、 各灯具の照射光量をハンドル操舵角の大きさに比例して 増減(調光)させるように構成した。(作用)照射制御 手段には、ハンドル操舵角(操舵量)に対する点灯すべ き調光式灯具およびその照射光量に関する相関データが テーブルデータとして予め入力設定されている。そし て、ハンドルを操舵すると、照射制御手段は、ステアリ ングセンサからもたらされる操舵角データに対応する制 御データを前記相関データに基づき演算し、この演算し た制御データに基づいて、車輌前方から側方にかけての それぞれの所定の照射範囲を有する灯具をハンドル操舵 角に応じて順次調光点灯させる。このため、ハンドル操 舵角(操舵量)に応じて、所定の照射範囲を有する灯具 が車輌前方から操舵方向(曲がろうとする方向)に順次 点灯して、曲がろうとする方向が明るく照明される。ま

増加するので、曲がろうとする方向の照射範囲の明るさが徐々に増加して、曲がろうとする方向が急に明るくなるようなことがなく、それだけドライバーにとって違和感が生じない。請求項2においては、請求項1に記載の車輌用照明システムにおいて、前記照射制御手段を、第1の灯具の点灯中に、隣接する照射範囲をもつ他の灯具を点灯させるように構成した。

(作用)第1の灯具の点灯中に、隣接する照射範囲をもつ他の灯具が点灯するので、照射範囲が切れ目なく拡大される。請求項3においては、請求項1または2に記載の車輌用照明システムにおいて、前記照射制御手段を、第1の灯具の照射光量の調光制御中に、照射範囲が左右に隣接する他の灯具を点灯させるように構成した。

(作用)第1の灯具の照射範囲の光量の増加中に、隣接する照射範囲の光量も増加するので、ハンドル操舵角に応じて車輌進行方向前方に対応する照射範囲がその明るさを徐々に増しながら左右方向にスムーズに拡大される。請求項4においては、請求項1または2に記載の車輌用照明システムにおいて、前記照射制御手段を、第1の灯具の照射光量が最大となるとほぼ同時に、照射範囲が左右に隣接する他の灯具を点灯させるように構成した。

20

(作用)第1の灯具の照射範囲の光量が最大となるとほぼ同時に、隣接する照射範囲の光量が増加するので、ハンドル操舵角に応じて車輌進行方向前方に対応する照射範囲がその明るさを徐々に滑らかに増しながら左右方向にスムーズに拡大される。請求項5においては、請求項1~4のいずれかに記載の車輌用照明システムにおいて、前記照射制御手段を、それぞれ所定の操舵角以上で前記調光式灯具それぞれを点灯させるとともに、操舵角の増加に伴ってそれぞれの灯具の照射光量を増加させるように構成したが、その灯具の照射光量が所定値まで増加した後は、操舵角の増加とは無関係にその灯具の照射光量を所定値のまま保持させるように構成した。

(作用) ハンドルを操舵すればする程 (操舵角が大きい程)、操舵方向 (曲がりたい方向) の前方の照射範囲が明るくなり、ハンドルを所定の操舵角位置に戻すまで、ほぼ一定の照射光量に保持されるため、通行人や障害物を発見しやすい。請求項6においては、請求項1~4のいずれかに記載の車輌用照明システムにおいて、前記照射制御手段を、それぞれ所定の操舵角以上で前記調光式灯具をそれぞれ点灯させるとともに、操舵角の増加に伴ってそれぞれの灯具の照射光量を増加させるように構成したが、その照射光量が所定値まで増加した後は、操舵角の増加に伴ってその灯具の照射光量を低下させるように構成した。

舵角(操舵量)に応じて、所定の照射範囲を有する灯具 (作用) ハンドル操舵角に対応する方向(車輌進行方向 が車輌前方から操舵方向(曲がろうとする方向)に順次 前方)の照射範囲を有する灯具の照射光量が最大で、そ 点灯して、曲がろうとする方向が明るく照明される。ま の他の照射範囲を有する灯具の照射光量が低いので、曲 た、点灯する灯具の照射光量は、操舵角に応じて徐々に 50 がりたい方向の前方が最も明るく、視認性が良好となる

とともに、消費電力も節約されることになる。請求項7 においては、請求項1~6のいずれかに記載の車輌用照 明システムにおいて、前記車輌用照明システムが、車輌 速度検出手段である車速センサを備え、前記照射制御手 段を、車速に応じて前記調光式灯具の照射光量を制御す るように構成するとともに、車速が遅い程、車輌前方の 照射領域の照射光量が小さく、かつ車輌側方の照射領域 の照射光量が大きく、車速が速い程、車輌前方の照射領 域の照射光量が大きく、かつ車輌側方の照射領域の照射 光量が小さくなるように、前記調光式灯具の照射光量を 制御するように構成した。

(作用) 灯具の照射光量を変えることなくハンドル操舵 角に応じた照射範囲の制御を行った場合には、車速が遅 い場合は、ハンドル操舵に対する拡散が少なく (光の広 がり方が小さく)感じられ、一方、車速が速い場合は、 ハンドル操舵に対する拡散が多く(光の広がり方が大き く) 感じられる。これは、一般に低速時には、運転者の 視野が広く、高速になればなるほど視野が狭くなること 等に起因している。しかし、車速が遅い程、車輌前方の 照射領域の照射光量が小さく、かつ車輌側方の照射領域 20 の照射光量が大きくなるように (車速が速い程、車輌前 方の照射領域の照射光量が大きく、かつ車輌側方の照射 領域の照射光量が小さくなるように)、調光式灯具の照 射光量を制御することで、低速の場合も高速の場合もハ ンドル操舵に対する拡散 (光の広がり方) が同じに感じ られる(車速の違いに起因して生じるハンドル操舵に対 する拡散の度合いの感覚差が相殺される)。請求項8に おいては、請求項1~7のいずれかに記載の車輌用照明 システムにおいて、前記車輌用照明システムは、前記調 光式灯具全体の照射光量を複数段階に択一的に切り替え 30 る調光モード切替スイッチを備え、前記照射制御手段 を、前記調光モード切替スイッチによって選択された調 光モードに基づいて灯具の照射光量を制御するように構 成した。

(作用) 例えば、調光モード切替スイッチにより、各灯 具の調光率が、最大100%の高調光モードと、最大8 0%の中調光モードと、最大60%の低調光モードとい う3段階の調光モードを選択できるように構成されてお り、街灯が多く非常に明るい場所を走行する場合には、 低調光モードを選択し、山道のように非常に暗い場所を 40 走行する場合には、高調光モードを選択し、その中間の 明るさの道路を走行する場合には、中調光モードを選択 するというように、光量が無駄にならない適正な光量モ ードに基づいて灯具の照射光量を制御できる。請求項9 においては、請求項1~8のいずれかに記載の車輌用照 明システムにおいて、前記照射制御手段を、ターンシグ ナルランプスイッチがONとなった場合に、ハンドル操 舵角とは無関係に、所定の灯具の照射光量が最大となる ように制御するように構成した。

ではなく、ある程度事前にONされるが、このターンシ グナルランプスイッチONに連動して、ハンドル操舵前 に操舵角とは無関係に所定の灯具(曲がる方向の前方の 所定照射範囲を照明する灯具)の照射光量が最大となっ て、曲がる方向の前方が明るく照明される。請求項10 においては、請求項1~9のいずれかに記載の車輌用照 明システムにおいて、前記車輌用照明システムが、ハン ドル操舵角に連動してその光軸が左右方向に変化する光 軸可変式灯具を備えるように構成した。

(作用) ハンドル操舵角に連動してその光軸が変化する

光軸可変式灯具を併用することで、車輌走行上、より適 切な配光制御を実現できる。即ち、光軸可変式灯具だけ では、光軸を左右方向に駆動させる機械的駆動部があっ て、配光がこの機械的駆動部で蹴られるおそれがあり、 配光を可変制御できる範囲が限られる。一方、互いにそ の照射範囲が隣接し、その光量が変化するように構成さ れた複数の調光式灯具を順次調光点灯させる構造だけで は、配光の変化がスムーズとならない。そこで、両者 (光軸可変式灯具と複数の調光式灯具) を併用すること で、走行上望ましい所定の配光を実現できるとともに、 配光をスムーズに変化させることができる。請求項11 においては、請求項10に記載の車輌用照明システムに おいて、前記光軸可変式灯具を、車輌の前方を主に照射 するヘッドランプで構成し、前記調光式灯具を、路上の 白線又は路肩を主に照射するための副ランプと、車輌の 斜め前方から側方にかけての照射範囲を有する側方照射 ランプと、前記副ランプの照射範囲と前記側方照射ラン プの照射範囲との間に位置する照射範囲を有する斜め前

(作用) ハンドル操舵角に連動してヘッドランプの光軸 (照射範囲) が左右方向に変化するとともに、操舵方向 (曲がろうとする方向) に対応した照射範囲を有する補 助ランプが順次点灯し、かつ点灯する補助ランプの照射 光量は、操舵角に応じて徐々に増加するので、車輌進行 方向前方(曲がろうとする方向)が明るく照明されると ともに、曲がろうとする方向の照射範囲の明るさが急変 せず、それだけドライバーにとって違和感がない。

侧方照射ランプとからなる、自動車の前方周囲を照明す

[0008]

る補助ランプで構成した。

【発明の実施の形態】次に、本発明の実施の形態を実施 例に基づいて説明する。図1~図16は、本発明の第1 の実施例である車輛(自動車)用照明システムを示し、 図1は自動車用照明システムの基本構成を示すブロック 図、図2は自動車の車輌前部に設けられたヘッドランプ および補助ランプ(調光式ランプ)の配置を示す斜視 図、図3はヘッドランプの構成を示す斜視図、図4は補 助ランプ (調光式ランプ) の構成を示す水平断面図、図 5 は車輌の上方から見たヘッドランプと補助ランプの照 射範囲を慨略的に示す図、図6はステアリング角に対す (作用) ターンシグナルランプスイッチは、曲がる直前 50 るヘッドランプの光軸角度および各調光ランプの光量の

関係を示す図、図7~11は車輌の上方からみたペッド ランプと補助ランプの照射範囲を概略的に示す図で、図 7はネテアリング角が0度の場合、図8はステアリング 角が微小の場合、図9はステアリング角が小さい場合、 図10はステアリング角が中位の場合、図11はステア リング角が大きい場合である。図12および図13はへ ッドランプと補助ランプの制御例を説明するための図表 で、図12はヘッドランプのすれ違いビーム形成時の制 御例、図13はヘッドランプの走行ビーム形成時の制御 例である。図14および図15はヘッドランプのサブビ 10 に移動することができるように構成されている(図1 ームの配光パターンを示す図、図16はヘッドランプの メインビームの配光パターンを示す図である。

【0009】自動車用照明システム1は、図1に示され るように、自動車の車輌前部に設けたヘッドランプ7 (7L、7R)、補助ランプ8(8L、8R)、9(9 し、9R).10(10L、10R)と、操舵角(ステ アリング角)を検出するステアリングセンサ3と、車輌 速度を検出する車速センサ4と、ヘッドランプの配光を メインとサブとで切り替えるメイン/サブ切り替えスイ ッチ30と、走行状況(市街地走行、郊外走行、高速走 20 行) に応じてヘッドランプ7および補助ランプ8.9. 10の照射状態を切り替える照射制御モード切替スイッ チ40と、これら(ステアリングセンサ3、車速センサ 4、メイン/サブ切り替えスイッチ30、照射制御モー ド切替スイッチ40)からもたらされる情報に基づい て、各ランプ7、8、9、10の配光を制御する照射制 御手段であるECUユニット(CPU内蔵の電子制御ユ ニット)5とから主として構成されている。

【0010】各ランプの配置は、図2に示されており、 やや側方寄りに配置されたヘッドランプ7に対して、該 30 ヘッドランプ7の横であってこれより前側の位置にレイ ンランプ8が配置されている。そして、該レインランプ 8の下方にベンディングランプ9が位置し、ヘッドラン プ7より下方であって車輌の側面部にコーナリングラン プ10が位置している。

【0011】各ランプの役割について簡単に説明する と、ヘッドランプでは、車輌の進行方向前方を主に照明 し、すれ違いビームや走行ビームの配光において主役と なるランプである。路上の白線または路肩を主に照明す るための補助ランプであるレインランプ8は、コーナー 40 リング照明と雨天照明の兼用ランプである。そして、補 助ランプであるベンディングランプ9は、車輌前部の前 方から前方斜め側方にかけての領域を照明する、低速時 のコーナーリング斜め照明用ランプである。補助ランプ であるコーナリングランプ10は、車輌前部の側方領域 を照明する、交差点等での照明用ランプである。そし て、ヘッドランプ7は、光軸を上下左右方向に移動させ て照射方向を変えることで、配光の可変制御が可能に構 成されているのに対し、その他の補助ランプ8、9、1 0については、互いに隣接する照射範囲を有し、それぞ 50

れの照射方向は変えられないが照射光量を増減できる調 光式ランプで構成されている。

【0012】図3は、ヘッドランプ7の具体的構成例を 示すものであり、投影レンズ11、シエード12、反射 鏡13を備えたプロジェクタ型ランプである。

【0013】このヘッドランプ (プロジェクタ型) で は、シエード12及び反射鏡13の姿勢を変化させるた めの駆動機構が設けられており、これによって配光パタ ーンの高さ(上限位置)を変更したり、光軸を左右方向 3、図14、15参照)。

【0014】即ち、図示するように、シエード12は、 配光パターンにおいて自車線側の高さ上限位置を規定す る円柱部12aと、対向車線側の高さ上限位置を規定す る円柱部12bとからなり、各円柱部の中心軸に対して 偏心した位置において側方に突設された偏心回転軸1 4, 14 (図にはその一方だけを示す。) をアクチュエ ータ15、16によってそれぞれ回転させることで、各 円柱部の高さがそれぞれ規定される(尚、配光パターン はシエード12についての倒立像として投影されること に注意を要する。)。

【0015】そして、光源17は反射鏡13に取り付け られ、その発光部が反射鏡13の凹部内において反射鏡 の光軸上に位置している。尚、反射鏡13には、例え ば、楕円-放物線反射面や回転楕円面等の反射面をもつ 反射鏡が使用される。

【0016】反射鏡13の駆動機構としては、該反射鏡 の上端寄りの部分が平行リンク18、18を介して反射 鏡13の支持部材19に取り付けられ、該支持部材19 に固定されたアクチュエータ20から反射鏡13の周縁 部に架け渡されたL字状の回動リンク21によって同図 に矢印Rで示す方向に反射鏡が回動される構成となって いる。これによって反射鏡13の光軸を左右方向にずら すことで、照射方向を所望の方向に向けることができる (図5符号A7で示す領域を参照)。

【0017】図4は、補助ランプ(レインランプ8、ベ ンディングランプ9、コーナリングランプ10)の構成 を示すもので、自動車用灯具としての一般的な構成、即 ち、レンズ、反射鏡、光源からなる構成を備えている。 そして、補助ランプ8、9、10は、ヘッドランプ7の ような配光(光軸)制御機能を備えていないが、点灯・ 消灯および光源における発光量を制御することによっ て、照射光量を制御できる調光式ランプで構成されてい る。

【0018】即ち、図4(a)に示す構成では、補助ラ ンプ(レインランプ8、ベンディングランプ9、コーナ リングランプ10)は、照射部22aがレンズ部23a と反射部24aとによって構成され、この両者の共同に よって光源25の光を、同図に矢印Gで示すように、車 輌の進行方向「B」に対して前方左斜め方向に照射す

る。また、照射部22bは、レンズ部23bと反射部2 . 4 b とによって構成され、この両者の共同によって光源 25の光を、同図に矢印1で示すように、車輌の進行方 向に対してほぼ平行な方向に照射する。尚、このような 照射部の照射方向制御については、各反射部の光軸設定 に依る(つまり、反射部24aの光軸が図の矢印Gに対 して平行に設定され、また、反射部246の光軸が図の 矢印1に対して平行に設定される。)。尚、灯具の配光 形成については、レンズに付設されたレンズステップと 反射鏡との共同の光学的作用によって配光分布を決定し 10 ても良いし、レンズを素通しとし、あるいは殆ど素通し に近い状態で軽微なレンズステップだけをレンズに形成 しておき、配光分布の大部分を反射鏡の形状設計だけで 規定しても良いことは勿論である。また、光源における 発光量の制御は、光源25における電流や電圧あるいは 供給電力を制御することによって行われ、これによって ランプの照射光量が増減する。

【0019】また、補助ランプ7、8、9は、図4 (b)、(c)に示すような構造であってもよい。即ち、図4(b)は、反射部24bの反射面の形状を回転 20 放物面状として、その回転対称軸である光軸「L-L」が車輌の進行方向「B」に沿って延びるように規定されるとともに(点Pでの光線「l b」を参照)、他の反射部24aについては、その形状を回転放物面状とし、その回転対称軸である光軸「L'-L'」が上記光軸L-Lに対して θ の角度をもって傾斜されている構造(点Qでの光線「l a」を参照)を示している。

【0020】また、図4(c)に示すように、反射鏡の一部を所定の軸回りに回動させることによって反射部の 光軸を所望の方向に向ける構造も考えられる。

【0021】即ち、ランプボディ26とその前面開口を 覆うレンズ27とによって画成された灯具空間内には、 固定反射鏡28が設けられており、該固定反射鏡28の 内側には可動反射鏡29が付設されていて、その回動中 心軸が光源30の発光中心を通って図の紙面に垂直な軸 に設定されている。そして、ランプボディ26内に配置 されたアクチュエータ31からリンク部材32を介して 可動反射鏡29を回動させる機構が設けられている。こ のため、固定反射鏡28の反射面28a及び可動反射鏡 29の反射面29aについて各光軸がともに車輌前方

(矢印Bで示す進行方向)に向いた状態(図4(c)における実線参照)と、アクチュエーク31によって可動反射鏡29が所望の角度をもって回動される結果、反射面29aの光軸方向が進行方向Bに対して傾斜した方向に規定された状態(図4(c)における仮想線参照)とでは、異なる配光を得ることができる。

【0022】そして、レインランプ8、ベンディングランプ9、コーナリングランプ10は、何れもその光軸 (照射方向)が車輌進行方向Bに対して傾斜した状態に 固定されている。そして、各ランプの光軸(照射方向) の車輌進行方向Bに対する傾斜はすべて異なって、それぞれのランプ8、9、10の照射範囲(レインランプ8 の照射範囲をA8、ベンディングランプ9 a の照射範囲をA9、コーナリングランプ10の照射範囲をA10で示す。)が左右方向に互いに隣接するように構成されている(図5参照)。

【0023】照射制御手段であるECUユニット5は、メイン/サブ切り替えスイッチ30、ステアリングセンサ3、車速センサ4および照射制御モード切替スイッチ40からもたらされる情報に応じて、ヘッドランプ7の光軸の上下左右方向位置、補助ランプ8、9、10の点灯・消灯および照射光量等を規定することによって、各ランプ7、8、9、10の照射範囲の組み合わせおよび補助ランプ8、9、10の光量を変更して車輌前方及び側方の配光制御を行うものであり、そのためにECUユニット5は、ヘッドランプ7に対しては、配光を可変するための制御信号を送出し、補助ランプ8、9、10に対しては、それぞれを点灯・消灯させるための信号、および点灯させる場合にはそのランプの照射光量についての制御信号を送出する。

【0024】そして、ECUユニット5は、図1に示されるように、センサ信号変換コントローラ51と、ヘッドランプコントローラ52と、調光ユニット53とから構成されている。

【0025】センサ信号変換コントローラ51は、制御部であるCPUや記憶部を備え、記憶部には、ハンドル操舵角(操舵量)に対するヘッドランプの光軸位置や配光パターンのカットラインに関する相関データ等のヘッドランプの配光制御データや、ハンドル操舵角(操舵量)に対する点灯すべき補助ランプおよびその照射光量に関する相関データ等の補助ランプの配光制御データ

【0026】そして、センサ信号変換コントローラ51は、メイン/サブ切り替えスイッチ30、ステアリングセンサ3、車速センサ4および照射制御モード切替スイッチ40から信号が入力すると、予め入力設定されているこの相関データに基づいて、ヘッドランプに対する配光制御データと補助ランプに対する配光制御データを演算し、演算したこれらの制御データに対応する制御信号40をヘッドランプコントローラ52および調光ユニット53に出力する。

が、テーブルデータとして予め入力設定されている。

【0027】そして、ヘッドランプコントローラ52は、センサ信号変換コントローラ51からの制御信号に基づいて、ヘッドランプに内蔵されているアクチュエータ15、16、20にヘッドランプの配光を可変制御するための駆動制御信号を送出する。 また、調光ユニット53は、センサ信号変換コントローラ51からの制御信号に基づいて、補助ランプ8、9、10の調光点灯制御(点灯・消灯およびその照射光量の大きさの制御)の50ための信号を送出する。

して行うことができる。

12

【0028】例えば、車速センサイによって検出される車速が速くなるに従って、補助ランプ8、9、10のうちで点灯させるランプの数を減らして照射範囲が狭くなるようにECUユニット5が配光制御を行うことで、車輌の高速走行時においてステアリング操作により操舵角が変化しても車輌進行方向前方の照射範囲が左右に大きく移動しないように制御し、これによって配光の安定化を図ることで道路利用者(他車輌の運転者等)を驚かせたり、グレアによる眩惑を与えないようにする。

【0029】また、ステアリングセンサ3によって車輌 10 の直進が検出された時には、補助ランプ8、9、10は 点灯させず、ヘッドランプ7だけを点灯させる。

【0030】また、ステアリングセンサ3によって操舵角の変化が検出された時には、当該変化が大きくなる程、車輌が曲がろうとする方向をより広く照射するように、補助ランプ8、9、10を順次に点灯させるが、照射範囲を拡大するためにECUユニット5が補助ランプ8、9、10を段階的に点灯又は消灯させる。これによって、右左折、曲路走行においては、車輌がこれから曲がろうとする方向だけでなく当該方向を含む広い範囲に20回って光照射を行うことができるので、運転者の前方視界を充分に確保できるという利点がある。

【0031】また、ECUユニット5は、順次点灯させる補助ランプ8、9、10の照射光量が徐々に増加するように、ランプ8、9、10の光源における電流や電圧あるいは供給電力を制御する。これによって、操舵角に応じた照射範囲が徐々に明るくなって、照射範囲が急に明るくなるためドライバーが違和感をもつとか、歩行者を驚かせる等の不具合もない。

【0032】尚、自動車のように走行環境が時間と場所によって様々に変化する場合には、車輌周囲の気象を把握するための気象状況検出又は気象情報取得手段6を設け(図1参照)、当該手段からの信号をECUユニット5が受けて天候の悪化が判断された場合には、路上の白線又は路肩を主に照射するためのレインランプ8を点灯させることが好ましい。これは、天候の悪化時(雨天や曇天、降雪時等)において路上の白線(センターラインや路肩のレーンマーク等)が視認しにくくなるのを防止するためである。

【0033】気象状況検出については、これを直接的に 40 行う方法と間接情報から推定する方法とがある。前者の方法には前方撮影用カメラの情報に基づく画像処理による方法、あるいは雨滴や温湿度、周囲照度等を検出するため各種センサを付設して、これらの検出情報を総合的に判断する方法が挙げられ、また、後者の方法には、例えば、ワイパーの操作信号やその状態を示す信号等、気象変化に付随して操作されることが予定されている装置の情報を活用する方法が挙げられる。尚、気象情報の取得については、路車間通信(車輌と道路との間を無線通信で結ぶ施設を利用したもの)やFM多重通信等を利用 50

【0034】図5は車輌を上方から見た場合において、 各ランプ7、8、9、10の照射範囲を概略的に示した ものである。

【0035】同図に示す領域A7、A7は、左右のヘッドランプ7 (7L、7R)による照射範囲をそれぞれ示しており、車輌の前方を最も遠くまで照射している。尚、ヘッドランプ7についてはステアリング操作に伴う操舵角の変化に連動して水平方向(図の矢印参照)に所定の角度範囲、例えば、-5°(左方)乃至+5°(右方)の範囲に亘つて光軸の移動が可能とされる。つまり、図5に世界の経域であります。

り、図5に破線の領域で示すように、車輌前部の右側の ヘッドランプ7Rについては前方右側に光軸を移動さ せ、また、車輌前部の左側のヘッドランプ7Lについて は前方左側に光軸を移動させることができる。

【0036】また、領域A8、A8は、左右のレインランプ8(8L.8R)による照射範囲をそれぞれ示しており、該ランプはヘッドランプ7より手前に位置する路面上(自車線の20メートル程度先の白線)を照射している。つまり、道路交通法規上で右側通行が義務付けられている場合において、車輌の右前部に付設されたレインランプ8(8R)は、路肩の白線を照射し、車輌の左前部に付設されたレインランプ8(8L)は、対向車に対してグレアによる眩惑光を与えないという条件設定の下にセンターラインを照射することができる。

【0037】領域A10、A10は、左右のコーナリングランプ10(10L, 10R)による照射範囲をそれぞれ示しており、車輌の斜め前方(進行方向に対して約450°程度をなす角度方向)から側方(進行方向に対して90°程度をなす角度方向)にかけての領域をカバーしている。

【0038】そして、領域A9、A9は左右のベンデイングランプ9(9L、9R)による照射範囲をそれぞれ示しており、領域A8とA10との間に位置した範囲をカバーしている。

【0039】このように、これら全てのランプ7.8.9、10を点灯させると、車輌前方においてかなり広い 範囲に亘って光照射を行えることが分かる。

【0040】図6は、ステアリング角に対するヘッドランプ7の光軸角度および各補助ランプ8、9、10の照射光量の関係(ヘッドランプの光軸および補助ランプの調光点灯の制御例)を示す図で、図7~11には、ハンドルを右方向に切った場合のヘッドランプ7と補助ランプ8、9、10の照射範囲を示している。

【0041】ヘッドランプ7の光軸制御は、ステアリング角が0°の場合は、図7に示すように、ヘッドランプ7の光軸は車軸に平行である。そして、ハンドルを右方向に切ると、操舵角が30°になるまで、ハンドル操舵角の増加に伴って、操舵方向(右側)のヘッドランプ7Rの光軸が図6に示すように増加する。そして、操舵角

が30° (光軸角度 + 5°) になると、以後は操舵角の増加とは無関係に、右側のヘッドランプ7Rの光軸角は + 5°′に保持される。

【0042】一方、補助ランプ8、9、10は、それぞれ所定の操舵角(ステアリング角)になると点灯し、操舵角の増加に伴ってその照射光量が増加する。操舵角に対する補助ランプ8、9、10の点灯条件は、図6に示されるように、それぞれ異なっている。

【0043】即ち、レインランプ8は、操舵角が10°以上で調光点灯し、ベンディングランプ9は、操舵角が 1020°以上で調光点灯し、コーナリングランプ10は操舵角が60°以上で調光点灯する。このため、操舵角が微小(10°未満)の場合は、ランプ8,9、10いずれも点灯せず、操舵角10°を超えると、まずランプ8 Rが点灯する。そして、ハンドルを切り込んで、操舵角が20°を超える、さらにランプ9 Rが点灯する。さらにハンドルを切り込んで、操舵角が60°を超えると、さらにランプ10 Rが点灯する。

【0044】そして、ランプ8R、9R、10Rの照射 光量は、操舵角の増加に伴って徐々に増加し、ランプ8 20 Rでは操舵角40°で最大光量となり、ランプ9Rでは 操舵100°で最大光量となり、ランプ10Rでは操舵 角180°で最大光量となり、照射光量の増加の割合が ランプ毎に異なっている。そして、ランプ8R、9R、 10Rは、それぞれ最大光量に達した後は操舵角の増加 とは無関係にこの最大光量のまま保持される。

【0045】図8は、操舵角が極小の場合(10~20 の範囲にある場合)で、図6に示すように、ヘッドランプの光軸は操舵角に対応した量(ほぼ0~3°)だけ操舵方向(右側)に移動し、ランプ8尺は点灯するが、その照射光量は0~約30%と比較的小さい。

【0046】図9は、操舵角が小さい場合(20~60 の範囲にある場合)で、ヘッドランプの光軸は、当初(操舵角20~30°まで)は操舵角に対応した量(3~5°)だけ右側に移動するが、操舵角が30°以上では、+5°に固定される。一方、点灯状態のランプ8Rの照射光量は、操舵角の増加に伴って徐々に増加し、操舵角が40°で照射光量が最大(100%)となり、以後は、操舵角の増加とは無関係に、この最大光量のまま保持される。また、ランプ9Rは操舵角が20°で点灯40し、その照射光量は、操舵角の増加に伴って徐々に増加するが、0~約50%と比較的小さい。

【0047】図10は、操舵角が中程度の場合(60~100°の範囲にある場合)で、ヘッドランプの光軸は+5°に固定されている。点灯状態のランプ8Rの照射光量は、最大光量(100%)に保持され、点灯状態のランプ9Rの照射光量は、操舵角の増加に伴って徐々に増加し、操舵角100°で照射光量が最大(100%)となる。ランプ10Rは、操舵角60°で点灯し、その照射光量は、操舵角の増加に伴って徐々に増加し、操舵50

- 角100°では約50%となる。

【0048】図11は、操舵角が大の場合(100°以上の場合)で、ヘッドランプの光軸は+5°に固定されている。点灯状態のランプ8R、9Rの照射光量は、それぞれ最大光量(100%)に保持され、点灯状態のランプ10Rの照射光量は、当初(操舵角100~180°)は操舵角の増加に伴って徐々に増加し、操舵角180°で照射光量が最大(100%)となり、以後は、操舵角の増加とは無関係に、この最大光量のまま保持される。

【0049】また、切ったハンドルを元に戻す場合には、図6に示す制御条件に基づいて、各ランプ8、9、10は、徐々にその照射光量が低下するように配光が制御される。即ち、ランプ10Rの照射光量は、操舵角160°から操舵角の減少に伴って徐々に減少し、操舵角60°で照射光量0となる。ランプ9Rの照射光量は、操舵角90°から操舵角の減少に伴って減少し、操舵角20°で照射光量0となる。ランプ8Rの照射光量は、操舵角30°から操舵角の減少に伴って減少し、操舵角10°で照射光量0となる。

【0050】このように本実施例では、ハンドルを切り込むと、その切り込みが大きくなるに従って、補助ランプによる照明領域が切り込み方向に徐々に拡大され、しかも照明領域の明るさは切り込み方向に徐々に増加するようになっているので、ドライバーにとって車輌の進行方向前方の曲がろうとする側が非常に見やすく、走行しやすい。

【0051】次に、照射制御モードと各ランプの照射状態との関係について説明する。

【0052】本実施例では、照射制御モードとして、市街地走行モード、郊外走行モード、高速走行モードの3つのモード区分がなされている。

【0053】市街地走行モードは、人通りが多く、また交差点の多い市街地を走行する場合であって、比較的低速な走行時において歩行者等の道路利用者を充分に認識できるようにするためのモードであり、例えば、「走行速度での制動距離(正確には空走距離+制動距離であり、例えば、時速50km/hに対して32m程度)まで前方を照射できるようにする。」とか「片道2車線の道路で対向車線及び自車線側歩道上を充分に確認できるようにする。」という照射目的をもつ。

【0054】また、郊外走行モードは、比較的交通量が少なく、曲路の多い郊外の道路を走行する場合であって、中速走行時において障害物や縁石等を確認できるようにするためのモードであり、例えば、「走行速度での制動距離(例えば、時速80km/hに対して76m程度)まで前方を照射できるようにする。」とか「片道2車線の道路において自車輌を基準として所定幅(5m~20m程度)の照射範囲を確保する。」という照射目的をもつ。

【0055】また、高速走行モードは、防眩柵により分 離された交通量の多い4車線の高速道路や主要幹線道路 を高速で走行する場合で、車連100km/h以上の高 速走行時に、落下物等を認識でき、その回避可能距離 (例えば、112m程度) まで前方を照射できるように するためのモードであり、本モード時には先行車輌に対 して眩惑光(例えば、ドアミラーへの光照射等)を与え ないように注意する必要がある。

【0056】本実施例において、上記した各モードの切 り替え制御については手動(マニュアル)又は自動(オ 10 ート)の各方式、あるいは両方式の併用等が可能であ る。つまり、手動方式では3モード(市街地走行、郊外 走行、高速走行の3種類のモード)を切り替える照射制 御モード切替スイッチ40の操作によって、運転者がそ の状況判断に応じてモード切り替えを行う (例えば、状 況判断を純粋に運転者に委ねる方法と、車速や走行環境 に応じた推奨モードを表示して運転者にアドバイスを促 す方法等がある。)ことができるし、また、自動方式で は、車速センサ4による走行速度の検出信号に基づい て、図12、13に示したようにモード切り替えが行わ 20 れる。さらに、車速センサ4に変えて、例えば、方向指 示器への指示信号の検出手段を用いてもよく、また、こ の他、道路形状を含む地図情報及び自車輌の現在位置情 報に基づいて現在及びその後の車輌の走行方向を求める 手段として、GPS(Global Positio ning System) 衛星を利用したナビゲーショ ン (経路誘導) システムや、路車間通信等を利用するこ ともできる。

【0057】図12、13に示す図表は、各ランプの制 御例を示したものである。

【0058】図12に示す図表は、すれ違いビームの照 射時、所謂サブビーム (あるいはロービーム) の点灯に ついて各モードとランプの状態を例示したものであり、 また、図13に示す図表は、走行ビームの照射時、所謂 メインビーム (あるいはハイビーム) の点灯について各 モードとランプの状態を例示したものである。

【0059】尚、これらの図表において、「〇」は点 灯、「×」は消灯をそれぞれ示しており、また、「ステ アリング角度」はハンドルの操舵角(左折又は右折の一 方についてのみ示す。) を、「ターンON時」はターン 40 シグナルランプ (図示せず) の点灯 (点滅) 時をそれぞ れ示しており、「悪天候時」には雨天時や降雪時等が含 まれる。特に、高速走行時以外の市街地走行時および郊 外走行時には、ターンシグナルランプスイッチがONと なった場合には、ハンドル操舵角とは無関係に、操舵側 のコーナリングランプ10の照射光量が最大となるよう に制御される。

【0060】ターンシグナルランプスイッチは、曲がる 直前ではなく、ある程度事前にONされるが、このター

舵前に操舵角とは無関係に曲がる方向の前方の所定照射 範囲を照明するコーナリングランプ10の照射光量が最 大となって、曲がる方向の前方が明るく照明されるの で、それだけ交差点での左右折を安全かつスムーズに行 うことができる。

【0061】そして、各モード間の遷移については、市 街地走行モードと郊外走行モード間の移行が閾値40k m/hで規定され、郊外走行モードと高速走行モード問 の移行が閾値90km/hで規定されているが、車速の 閾値が速度の上昇時と下降時とで異なるように規定して もよい。例えば、上昇時には、市街地走行モードから郊 外走行モードの移行が閾値50km/hで規定され、郊 外走行モードから高速走行モードへの移行が閾値80k m/hで規定されているのに対し、下降時には、高速走 行モードから郊外走行モードの移行が閾値70km/h で規定され、郊外走行モードから市街地走行モードへの 移行が閾値30km/hで規定されるという具合であ

【0062】また、補助ランプ8、9、10が点灯・消 灯状態となるステアリング角度についても、いくつかの 閾値が設定されており、これらは角度の増加時と減少時 とで異なっている。つまり、本実施例では、ステアリン グ角度の増加方向に、ランプ8では10°(40°)、 ランプ9では20°(100°)、ランプ10では60 (180°)の閾値がそれぞれ設定され、ステアリン グ角度の減少方向には、ランプ10では160°(60 。)、ランプ9では90。(20。)、ランプ8では3 0°(10°)の閾値が設定されている。但し、ステア リング角度が増加方向の場合は、この閾値における括弧 の前の数値は、照射光量が増加し始めるステアリング角 度が示され、括弧内の数値は、照射光量が最大(100 %)となるステアリング角度が示されている。またステ アリング角度が減少方向の場合は、この閾値における括 弧の前の数値は、照射光量が減少し始めるステアリング 角度が示され、括弧内の数値は、照射光量がゼロ (0 %)となるステアリング角度を示している。

【0063】従って、例えば、市街地走行モード時にお ける直進時にはヘッドランプ7だけが点灯され、ステア リング角度に関係なく左右のヘッドランプの光軸をそれ ぞれ外側へ1.5°振った状態に固定する(つまり、図 5の破線の領域A7、A7に示すように右側のヘッドラ ンプの光軸を右方に1.5゜の角度をもって移動させ、 左側のヘッドランプの光軸を左方に1.5゜の角度をも って移動させたままの状態にすることで、より広い照射 範囲を確保する。)。

【0064】また、市街地走行モード時において、左折 又は右折時にステアリング角度が10°になるとレイン ランプ8が明るくなり始め、さらにステアリング角度が 大きくなって20°になるとベンディングランプ9が明 ンシグナルランプスイッチONに連動して、ハンドル操 50 るくなり始める。そして、ステアリング角度が40°以

上になると、レインランプ8の光量が最大となる。そして、ステアリング角度が60°になると、コーナリングランプ10が明るくなり始め、ステアリング角度が100°以上で、ベンデイングランプ9の光量が最大となる。さらにステアリング角度が180°以上になると、コーナリングランプ10の光量が最大となる。

【0065】その後、ハンドルを戻してステアリング角度が160°より小さくなると、コーナリングランプ10の光量が徐々に低下し、さらに当該角度が90°より小さくなると、ベンデイングランプ9の光量も徐々に低10下し、ステアリング角度が60°でコーナリングランプ10が消灯する。さらにステアリング角度が30°以下になるとレインランプ8の光量も徐々に低下し、ステアリング角度20°でベンデイングランプ9が消灯し、ステアリング角度10°未満でレインランプ8が消灯(補助ランプ8、9、10の全てが消灯)する。

【0066】このように、ステアリング角度の増大につれて各ランプ8、9、10が順次に点灯していき、ハンドル操舵方向に照射範囲が拡大されるように制御すると、交通量の多い場所における車輌走行の安全性を保証 20するのに充分な照度及び照射範囲を確保することができる。

【0067】また、点灯するランプ8、9、10の照射 光量は、操舵角に応じて徐々に増加するので、曲がろう とする方向の照射範囲の明るさが徐々に増加して、曲が ろうとする方向が急に明るくなるようなことがなく、そ れだけドライバーにとって違和感が生じないし、通行人 にとっても、周囲が急に明るくなって驚くといったよう な不具合もない。

【0068】また、郊外走行モード時には、直進時にへ 30 ッドランプ7だけが点灯され、ステアリング角度に応じてヘッドランプの光軸移動が行われる。例えば、ステアリング角度が0°(正面)から40°に向かって次第に大きくなるにつれて、ヘッドランプの光軸方向を0°から5°(絶対値)へと連続的に変化させる。尚、ステアリング角度0°から7°の範囲については、ヘッドランプの光軸方向を変化させないように不感帯が設けられており、これによって所謂ハンドルの遊びに対して不必要な配光の変化が起らないようになっている。

【0069】また、郊外走行モード時における左折又は 40 右折時には、ステアリング角度の増加に伴って、レインランプ8とベンデイングランプ9が点灯する。しかし、ステアリング角度がコーナリングランプ100調光点灯開始角度である60°以上になっても、コーナリングランプ10は消灯したままである。また、ハンドルを戻すと、ステアリング角度90°(30°)で、ベンディングランプ9(レインランプ8)の光量が低下し始め、ステアリング角度20°(10°)で、ベンディングランプ9(レインランプ8)が消灯する。

【0070】高速走行モード時における直進時には、へ 50

ッドランプ7だけが点灯され、ステアリング角度に応じてヘッドランプの光軸移動が行われる。例えば、ステアリング角度が0°(正面)から40°に向かって次第に大きくなるにつれて、ヘッドランプの光軸方向を0°から5°(絶対値)へと連続的に変化させる。尚、ステアリング角度0°から5°の範囲については、ヘッドランプの光軸方向を変化させないように不感帯が設けられており、これによって所謂ハンドルの遊びに対して不必要な配光の変化が起らないようになっている。

【0071】郊外走行モード時や高速走行モード時に、 ステアリング角度に対して不感帯を設ける理由としては 下記に示す事項を例示することができる。

【0072】即ち、ステアリング角度が微妙に変化する 運転状況には、例えば、一つの車線内で行うわずかな蛇 行運転、あるいは小さな障害物に対する回避行動が含ま れることが望ましく、また、テアリング角度の微小変化 については、車線変更や他の道路へ曲がる等の蓋然性が 低いことが望ましい。

【0073】よって、このような場合にステアリング角度の小さな変化でヘッドランプの光軸方向を変化させる必要はなく、逆に、無関に光軸方向を変化させることに起因する弊害を防ぐ必要がある。

【0074】高速走行モード時においてステアリング角度が10°以上でレインランプ8が調光点灯するが、ステアリング角度がベンディングランプ9 (コーナリングランプ10)の調光点灯開始角度である20°(60°)以上になっても、ベンディングランプ9やコーナリングランプ10は消灯したままである。

【0075】尚、ヘッドランプ7に係るサブビームの点灯時において、市街地走行モード及び郊外走行モード時の配光パターンPS1を概略的に示したものが図14であり、図中の「H-H」線が水平線、「V-V」線が鉛直線をそれぞれ示している。

【0076】図示するように、道路交通法規で右側通行が義務付けられている場合には、対向車線側(V-V線の左側)のカットライン(あるいはカットオフ)CLaが水平線H-Hのやや下方(角度表示で「0.5°」)に位置され、自車線側(V-V線の右側)のカットライン(あるいはカットオフ)CLbが水平線H-Hにほぼ沿うようにして位置されている。

【0077】また、サブビームの点灯時において、高速走行モード時の配光パターンPS2を概略的に示したものが図15であり、「H-H」線、V-V」線については既述した通りである。

【0078】この場合には、左側カットラインClaがもち上がるため、全体としてカットラインが水平線HーHにほぼ沿うようにして位置される。従って、対向車線側の路上をより遠くまで視認することができるようになる。

【0079】図16は、メインビーム時におけるハッド

ランプ 7 の配光パターン PMを概略的に示したものであり、この場合にはモードの如何に関係なく、図 1 4 のパターンについて、所定の高さ増分(角度表示で「1.5°」)を全体的にもち上げたパターンとされる。

【0080】尚、悪天候時には車輌前部の左右に位置するレインランプ8がともに点灯されるが、ターンシグナルランプの点滅指示が出された場合には、高速走行モード時以外のモードでコーナリングランプ10が最大光量で点灯される。

【0081】そして、レインランプ8については手動式 10 スイッチを用いる方法の他、ワイパーの操作スイッチに 連動して点消灯を行う方法等が挙げられる。

【0082】また、前記した実施例では、車輌の直進時にヘッドランプの点灯及び光軸制御を走行モード毎に異なる仕様にしたが、これに限らず点灯及び光軸制御を走行ードには無関係に統一した仕様にしても良いし、すれ違いビームの照射時と走行ビームの照射時とで点灯及び光軸制御の内容を異なる仕様とする等、各種の実施態様が本願発明の技術的範囲に包含されることは勿論である。

【0083】そして、ステアリング角度(操舵角)についての上記した不感帯の幅(ステアリングセンター、つまり、ステアリング角度0°を基準とする角度幅)は、走行モード毎に異なるよう設定したが、これに限らず、車速に応じて不感帯幅を変化させても良い。

【0084】その理由は、ステアリング角度に対応してこれに忠実に光軸移動の制御を行った場合に、車速が遅いときに運転者はステアリング操作に対する照射方向の制御が敏感に感じられ、また逆に車速が速いときには運転者がステアリング操作に対する照射方向制御の感度が30低くなったように感じられてしまう虞が生じるからである。このことは、車輌の低速走行時には一般に運転者のステアリング操作による補正動作が大きいのに対して、車速が速くなるほど当該補正動作が小さくなる傾向があることに起因している。

【0085】車速に応じた(ステアリング角度の)不感 帯幅の制御例については下記に示す方法が挙げられる。

- (a) 不感帯幅を車速に応じて段階的に変化させる方法
- (b) 不感帯幅を車速に応じて連続的に変化させる方法
- (c) 方法(a) と方法(b) とを組み合わせる方法。 【0086】つまり、方法(a) の例としては、例えば、車速の増加方向について、車速が40km/h以下の間は不感帯幅(角度幅)を9°とし、車速が40km/hを越えたときに不感帯幅を7°とし、さらに車速が90km/hに達したときに不感帯幅を5°へと減少させる。そして、車速の減少方向については、車速が70km/hに減少したときに不感帯幅を7°に増加させ、車速が30km/hに減少したときに不感帯幅を9°とする。このように、車速の増加方向と減少方向とで車速について異なる関係を設定することでもファルを3つませい。

をもたせると、車速が速いときにはステアリング角度に 対するヘッドランプの照射方向制御の感度を上げ、ま た、車速が遅いときにはステアリング角度に対する灯具 の照射方向制御の感度を下げることができるので、運転 者にとって違和感のない照射制御を実現できる。

【0087】尚、車速がある閾値以下になった場合に、ステアリング操作と灯具の照射方向との連動制御を停止(あるいは解除)することによって、ステアリング操作に対して不必要な照射制御が行われないようにすることも有効である。

【0088】方法(b)の例としては、車速が0の時の不感帯幅を9°とし、車速の増加につれて不感帯幅を次第に小さくしていき、車速が90km/h程度になったときの不感帯幅が5°程度となるように所定の制御線(構動に再連、経動に不感機幅なりますがこう思します。

(横軸に車速、縦軸に不感帯幅をとったグラフ図上の直線又は曲線)に従って不感帯幅を車速に応じて規定すれば良い。

【0089】方法(c)については、例えば、車速範囲を複数の区間に分割して、ある区間では方法(a)を用20 い、別の区間では方法(b)を用いる方法、あるいは、各区間について方法(a)、(b)のうちどちらを優先させるかを予め規定しておく方法等が挙げられる。

【0090】尚、車速に応じて不感帯幅を変化させる代 わりに、車速に応じてステアリング角度に対する照射ビ ームの制御角度(照射方向及び角度)を可変制御するこ とで、車速に起因する制御感度の問題を解決し、運転者 にとって違和感のない照射制御を実現することができ る。つまり、この場合には、横軸にステアリング角度を とり、縦軸に照射ビームの制御角度をとったグラフ図に おいて、両者の関係を規定する制御線の勾配を速度に応 じて変化させれば良い (車速の増加に対して勾配を増加 させる。)。例えば、当該制御線を直線とした場合に は、車速又は車速範囲に応じた各直線によって、ステア リング角度に対する照射ビームの制御角度が決定される ことになるが、車速が速くなるほど直線の傾きが大きく なるように直線式を規定すれば、高速になるにつれて制 御感度を高めることができる。この方法は独立して用い ることもできるが、上記した不感帯幅の制御と組み合せ るとさらに効果的である。

【0091】図17~図21は、本発明の第2の実施例を示し、図17は自動車用照明システムの要部であるステアリング角に対する補助ランプの光量を示す図、図18はハンドル操舵にともなって照射領域のピークが移動する様子を示す図(ドライバーから見た図)、図19~図21はヘッドランプと補助ランプの照射範囲を概略的に示す図で、図19はステアリング角が小さい場合、図20はステアリング角が中位の場合、図21はステアリング角が大きい場合である。

する。このように、車運の増加方向と減少方向とで車速 【0092】この第2の実施例では、前記第1の実施例について異なる関値を設定することでヒステリシス特性 50 の場合と同様に、補助ランプ(レインランプ8、ベンデ

イングランプ9、コーナリングランプ10)は、それぞ れ所定の操舵角(ステアリング角)になると調光点灯 し、操舵角の増加に伴ってその照射光量が増加する。し かし、図17に示すように、各ランプ8、9、10は、 最大光量(100%)になった後、暫くはその最大光量 を保持するが、所定のステアリング角以上となると、ス テアリング角の増加に伴ってその照射光量が減少するよ うに構成されている。

【0093】即ち、照射制御手段であるECUユニット 5は、それぞれ所定のステアリング角以上で補助ランプ 10 8, 9, 10をそれぞれ点灯させるとともに、ステアリ ング角の増加に伴ってそれぞれのランプ8、9、10の 照射光量を増加させ、その照射光量が最大値(100 %) まで増加すると、この最大光量を暫く保持させた 後、ステアリング角の増加に伴って補助ランプ8、9、 10の照射光量をそれぞれ低下させるように構成されて

【0094】したがって、補助ランプ8、9、10全体 の配光が、操舵角が小さい場合には、レインランプ8の 光量を最大とした合成配光となり、操舵角が大きい場合 20 には、コーナリングランプ10の光量を最大とした合成 配光となり、操舵角が中位の場合には、ベンディングラ ンプ9の光量を最大とした合成配光になる。図18で は、ハンドル操舵に伴って、ドライバーから見た車輌前 方の照射領域の最も明るい位置が、ドライバーの注視点 に連動して移動していく様子が示されている。

【0095】図19は、操舵角が小さい場合で、第1の 実施例における図9に対応し、補助ランプ8,9によっ て形成される配光は、第1の実施例における配光に近い が、レインランプ8の照射光量は図9に示す場合に比べ 30 て大きく、ドライバーの注視点に対応した照射領域の光 量が最大となっている。

【0096】図20は、操舵角が中程度の場合で、第1 の実施例における図10に対応し、補助ランプ8、9、 10によって形成される配光は、図10に示す場合に比 べて、ベンディングランプ9の光量が大きくなるととも に、レインランプ8の光量が低く抑えられて、ドライバ 一の注視点に対応した照射領域の光量が最大となってい

【0097】図21は、操舵角が大の場合で、第1の実 40 施例における図11に対応し、補助ランプ8、9、10 によって形成される配光は、図11に示す場合に比べ て、コーナリングランプ10の光量が大きくなるととも に、レインランプ8およびベンディングランプ9の光量 が低く抑えられて、ドライバーの注視点に対応した照射 領域の光量が最大となっている。

【0098】このように、本実施例では、ドライバーの 注視点(曲がりたい方向)に合致する配光を形成できる とともに、ドライバーの注視点 (曲がりたい方向) 以外 力も節約できる。

【0099】図22および図23は本発明の第3の実施 例を示し、図22は自動車用照明システムの要部である 車速に対する補助ランプの光量を示す図、図23は車輌 の上方からみたヘッドランプと補助ランプの照射範囲を 概略的に示す図である。

【0100】前記した第1、第2の実施例における照明 システムでは、ハンドル操舵角に応じて補助ランプ8. 9. 10の照射光量が変化するように構成されてはいる が、車連に対しては照射光量が変化するように構成され ていないが、この第3の実施例では、車速が遅い程、車 輌前方の照射領域の照射光量が小さく、かつ車輌側方の 照射領域の照射光量が大きくなる(車速が速い程、車輌 前方の照射領域の照射光量が大きく、かつ車輌側方の照 射領域の照射光量が小さくなる) ように、補助ランプ 8、9、10の照射光量を制御することで、走行上、よ り適正な配光が得られるようになっている。

【0101】即ち、一般に低速時には、運転者の視野が 広く、高速になればなるほど視野が狭く感じられるた め、車速が遅い場合は、ハンドル操舵に対する拡散が少 なく (光の広がり方が小さく)、ハンドル操舵に対する 明るさの変化の度合いが鋭く感じられ、一方、車速が速 い場合は、ハンドル操舵に対する拡散が多く(光の広が り方が大きく)、ハンドル操舵に対する明るさの変化の 度合いが鈍く感じられる。そこで、車速が遅い程、車輌 前方の照射領域の照射光量が小さく、かつ車輌側方の照 射領域の照射光量が大きくなるように (車速が速い程、 車輌前方の照射領域の照射光量が大きく、かつ車輌側方 の照射領域の照射光量が小さくなるように)、補助ラン プ8、9、10の照射光量を制御することで、車速の違 いに起因して生じるハンドル操舵に対する拡散の度合い の感覚差が相殺されて、低速の場合も高速の場合もハン ドル操舵に対する明るさの変化の度合いが同じように感 じられ、走行時の違和感が生じない。

【0102】具体的には、ECUユニット5は、図22 に示すように、車速が遅い場合には、コーナリングラン プ10を中心とした合成配光を形成するように、ランプ 8、9、10全体の調光点灯を制御し、車速が速い場合 には、レインランプ8を中心とした合成配光を形成する ように、ランプ8、9、10の調光点灯を制御する。こ れにより、車速が遅い場合には、側方視認性が向上する とともに、車速が速い場合には、前方視認性が向上する (図23に示す直進時の配光制御例を参照)。

【0103】さらに、ECUユニット5は、図23のカ ーブ時の配光制御例に示されるように、ハンドル操舵角 に応じてランプ8.9、10を必要に応じ順次点灯さ せ、かつその照射光量を制御することで、曲路走行の変 化にも対応できるようになっている。即ち、原則として ハンドルを切り込むにしたがって、ランプ8、9、10 の領域の光量を減じた配光であるため、それだけ消費電 50 の照射光量を上げるように制御する。しかし、車速に対

するランプ8、9、10の照射光量比を、図22に示す ように制限することで、走行状況に適した配光が実現で

【0104】即ち、図23のカーブ時の配光制御例に示 されるように、車速が遅い場合には、ハンドルを切り込 んでいくと、ランプ10の照射光量を中心とした合成配 光が形成されて、側方視認性を重視した配光となり、車 速が速い場合には、ランプ8の照射光量を中心とした合 成配光が形成されて、前方視認性を重視した配光とな り、車速が中位の場合には、前記2つの配光の中間の配 10 光となる。

【0105】図24は本発明の第4の実施例を示し、自 動車用照明システムの要部であるステアリング角に対す る補助ランプの光量を示す図である。

【0106】前記した実施例 (例えば、第1の実施例) は、ECUユニット5が、補助ランプ8の照射光量が増 加中に、照射範囲の隣接する補助ランプ9の調光点灯を 開始させ、補助ランプ9の照射光量が増加中に、照射範 囲の隣接する補助ランプ10の調光点灯を開始させるよ うに構成されていたが、この第4の実施例では、ECユ 20 ニット5は、補助ランプ8の照射光量が最大になると同 時に、照射範囲が隣接する補助ランプ9の調光点灯を開 始させ、補助ランプ9の照射光量が最大になると同時 に、照射範囲が隣接する補助ランプ10の調光点灯を開 始させるように構成されている。

【0107】即ち、前記第1の実施例では、ランプ8 (ランプ9) の照射光量の増加中にランプ9 (ランプ1 0) の照射光量が増加するというように、隣接する複数 の補助ランプの光量が同時に増加する状態が存在し、そ れだけ補助ランプ全体による照射光量の増加率が大き い。一方、本実施例では、ランプ8 (ランプ9) の照射 光量の増加中ではなく、ランプ8 (ランプ9) の照射光 量が最大となると同時に、ランプ9 (ランプ10) の照 射光量が増加するというように、必ず1つの補助ランプ の照射光量だけが増減するので、補助ランプ8、9、1 0 全体による照射光量の増加率が滑らかで、ハンドルの 切り込みに伴って照明領域がスムーズに拡大され、かつ その明るさをスムーズに増していくので、曲路走行性に 優れている。

【0108】図25は本発明の第5の実施例を示し、自 40 動車用照明システムの要部であるステアリング角に対す る補助ランプの調光率を示す図である。

【0109】本実施例における車輌用照明システムは、 補助ランプ8、9、10全体の照射光量(調光率)を3 段階に択一的に切り替える調光モード切替スイッチを備 え、ECUユニット5は、この調光モード切替スイッチ によって選択された調光モードに基づいて、ランプ8. 9、10の照射光量 (調光率) を制御するように構成さ れている。

が非リニアな関係にある場合を考える。このとき、ステ アリング角度とランプ印加電圧(調光率)の関係をリニ アにすると、ハンドルをセンター付近から少し切っても ランプの明るさは余り変化しない。しかし、ある程度パ ンドルを切っていくと、急激に明るさの変化が大きくな る。このように、ステアリング角度とバルブの光束との 関係がリニアでないと、ランプの視認性、被視認性とも に違和感のあるものとなる。

【0111】そこで、ステアリング角度とバルブの光束 との関係がリニアとなるように、ステアリング角度とバ ルブの光東との関係を設定し、これにより、違和感のな いランプの調光を行うことが望ましい。

【0112】即ち、補助ランプ8、9、10の調光率 は、調光モード切替スイッチにより、図25に示すよう に、ステアリング角度とバルブの光束との関係がリニア で、最大調光率100%の高調光モードと、ステアリン グ角度とバルブの光束との関係がリニアで、最大調光率 80%の中調光モードと、ステアリング角度とバルブの 光束との関係がリニアで、最大調光率60%の低調光モ ードの3段階の調光モードのいずれかを選択できるよう に構成されており、街灯が多く非常に明るい場所を走行 する場合には、低調光モードを選択し、山道のように非 常に暗い場所を走行する場合には、高調光モードを選択 するというように、光量が無駄にならない適正な調光モ ードに基づいて、ランプ8、9、10の照射光量を制御 できる。しかも、この配光制御は、ハンドル操舵角と照 射領域の明るさがほぼリニアな関係となるので、ドライ バーにとって違和感のないものとなる。

【0113】なお、調光モードの選択は、手動で行って も、あるいは撮影用カメラの情報に基づく画像処理によ り取り込んだ映像の明るさから自動的に選択するように してもよい。

[0114]

30

【発明の効果】以上の説明から明らかなように、請求項 1に係る発明によれば、曲がろうとする方向の照射範囲 「の明るさが操舵角に応じて徐々に増加するので、ドライ バーにとっては、進行方向前方(曲がろうとする方向) の視認性に優れ、違和感もないので、走行上の安全性が 確保されるとともに、通行人に対しては、周囲が急に明 るくなって驚くといったような恐怖感を与えるおそれも ない。請求項2に係る発明によれば、。操舵角に応じ て、曲がろうとする方向の照射範囲の大きさ (広がり) および明るさが操舵角に応じて切れ目なく徐々に拡大さ れるので、ドライバーにとって視認性が非常に優れたも のとなる。請求項3に係る発明によれば、曲がろうとす る方向の照射範囲の大きさ(広がり)および明るさが操 舵角に応じて徐々に増加するので、ドライバーにとって は、前方の視認性に非常に優れ、違和感も全くないの で、走行上の一層の安全性が確保される。請求項4に係 【0110】ランプ印加電圧と光源であるバルブの光束 50 る発明によれば、曲がろうとする方向の照射範囲の大き

さ(広がり)および明るさが操舵角に応じて徐々に滑ら かに増加するので、ドライバーにとっては、前方の視認 性に非常に優れ、違和感も全くないので、走行上のさら に一層の安全性が確保される。請求項5に係る発明によ れば、曲路走行の際に、車輌進行方向(曲がりたい方 向) 前方周りが広範囲にほぼ一定の光量で照明されるの で、曲路走行の際の前方の視認性が良好となる。請求項 6に係る発明によれば、曲路走行の際に、曲がりたい方 向の前方周りが最も明るく照明されて、視認性が良好と なるとともに、消費電力も節約される。請求項7に係る 10 発明によれば、調光式灯具の照射光量が制御されて、車 速の違いに起因したハンドル操舵に対する拡散の度合い の感覚差が相殺されるので、低速から高速までのあらゆ る車連状態におけるハンドル操舵に応じた配光制御の際 に、ドライバーの前方から側方にかけての視認性が一定 に感じられて、ハンドル操舵がし易くなる。請求項8に 係る発明によれば、非常に明るい場所を走行する場合に は、低調光モードを選択し、逆に非常に暗い場所を走行 する場合には、高調光モードを選択するというように、 光量が無駄にならない適正な調光モードに基づいて灯具 20 の照射光量を制御することで、消費電力を節約できる。 請求項9に係る発明によれば、ターンシグナルランプス イッチONにより、ハンドル操舵とは無関係に、曲がる 方向の前方が明るく照明されるので、それだけ交差点で の左右折を安全かつスムーズに行うことができる。請求 項10に係る発明によれば、ハンドル操舵角に連動して その照射範囲が変化する光軸可変式灯具を併用すること で、車輌走行上、より適切な配光制御を実現できるの で、さらなる走行上の安全が確保される。。請求項11 に係る発明によれば、ハンドル操舵角に連動して車輌進 30 行方向前方がヘッドランプにより適切に照明されるとと もに、曲がろうとする方向側が操舵角に応じて補助ラン プにより徐々に明るく照明されるので、ドライバーにと っては、直線走行および曲路走行双方における前方(曲 路走行の場合は、特に曲がる方向)の視認性に優れ、違 和感もないので、走行上の安全性が確保されるととも に、通行人に対しては、周囲が急に明るくなって驚くと いったような恐怖感を与えるおそれもない。

【図面の簡単な説明】

【図1】本発明の第1の実施例である自動車用照明シス 40 テムの基本構成を示すブロック図である。

【図2】自動車の車輌前部に設けられたヘッドランプおよび補助ランプ(調光式ランプ)の配置を示す斜視図である。

【図3】ヘッドランプの構成を示す斜視図である。

【図4】補助ランプ(調光式ランプ)の構成を示す水平 断而図である。

【図5】車輌の上方から見たヘッドランプと補助ランプ の照射範囲を概略的に示す図である。

【図6】ステアリング角に対するヘッドランプの光軸角 50 の調光率を示す図である。

度および各調光ランプの光量の関係を示す図である。

【図7】車輌の上方から見たヘッドランプと補助ランプ の照射範囲を概略的に示す図 (ステアリング角が0の場 合)である。

【図8】車輌の上方から見たヘッドランプと補助ランプの照射範囲を概略的に示す図 (ステアリング角が微小の場合)である。

【図9】車輌の上方から見たヘッドランプと補助ランプ の照射範囲を概略的に示す図 (ステアリング角が小さい 場合)である。

【図10】車輌の上方から見たヘッドランプと補助ランプの照射範囲を概略的に示す図 (ステアリング角が中位の場合)である。

【図11】車輌の上方から見たヘッドランプと各調光ランプの照射範囲を概略的に示す図 (ステアリング角が大きい場合)である。

【図12】ヘッドランプと補助ランプの制御例を説明するための図表(ヘッドランプのすれ違いビーム形成時の制御例)である。

【図13】ヘッドランプと補助ランプの制御例を説明す. るための図表 (ヘッドランプの走行ビーム形成時の制御例)である。

【図14】ヘッドランプのサブビームの配光パターンを示す図である。

【図15】ヘッドランプのサブビームの配光パターンを示す図である。

【図16】ヘッドランプのメインビームの配光パターン を示す図である。

【図17】本発明の第2の実施例である自動車用照明システムの要部であるステアリング角に対する各調光ランプの光量を示す図である。

【図18】ハンドル操舵に伴って照射領域のピークが移動する様子を示す図(ドライバーから見た図)である。

【図19】ヘッドランプと補助ランプの照射範囲を概略 的に示す図 (ステアリング角が小さい場合) である。

【図20】ヘッドランプと補助ランプの照射範囲を概略 的に示す図(ステアリング角が中位の場合)である。

【図21】ヘッドランプと補助ランプの照射範囲を概略 的に示す図(ステアリング角が大きい場合)である。

【図22】本発明の第3の実施例である自動車用照明システムの要部である車速に対する補助ランプの光量を示す図である。

【図23】車輌の上方から見たヘッドランプと補助ランプの照射範囲を概略的に示す図である。

【図24】本発明の第4の実施例である自動車用照明システムの要部であるステアリング角に対する補助ランプの光量を示す図である。

【図25】本発明の第5の実施例である自動車用照明システムの要部であるステアリング角に対する補助ランプの調光率を示す図である。

【符号の説明】

- 1 車輌用照明システム
- 3 ステアリングセンサ
- 4 車速センサ
- 5 照射制御手段であるECUユニット
- 7 (7 L、7 R) ヘッドランプ
- 8 (81,81) 副ランプであるレインランプ
- 9 (9 L. 9 R) 斜め前側方照射ランプであるベンデ

ィングランプ

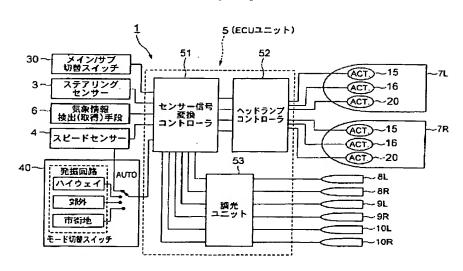
10(10L, 10R) 側方照射ランプであるコーナ

28

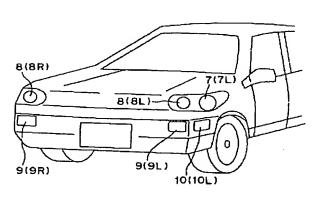
リングランブ

- 30 ヘッドランプの配光切替スイッチ
- 40 照射モード切替スイッチ
- 51 センサ信号変換コントローラ
 - 52 ヘッドランプコントローラ
- 53 調光ユニット

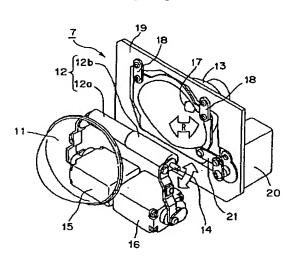
【図1】



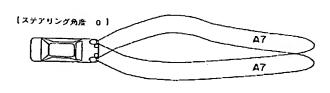
【図2】



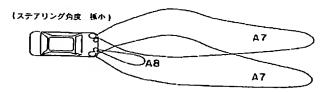
【図3】

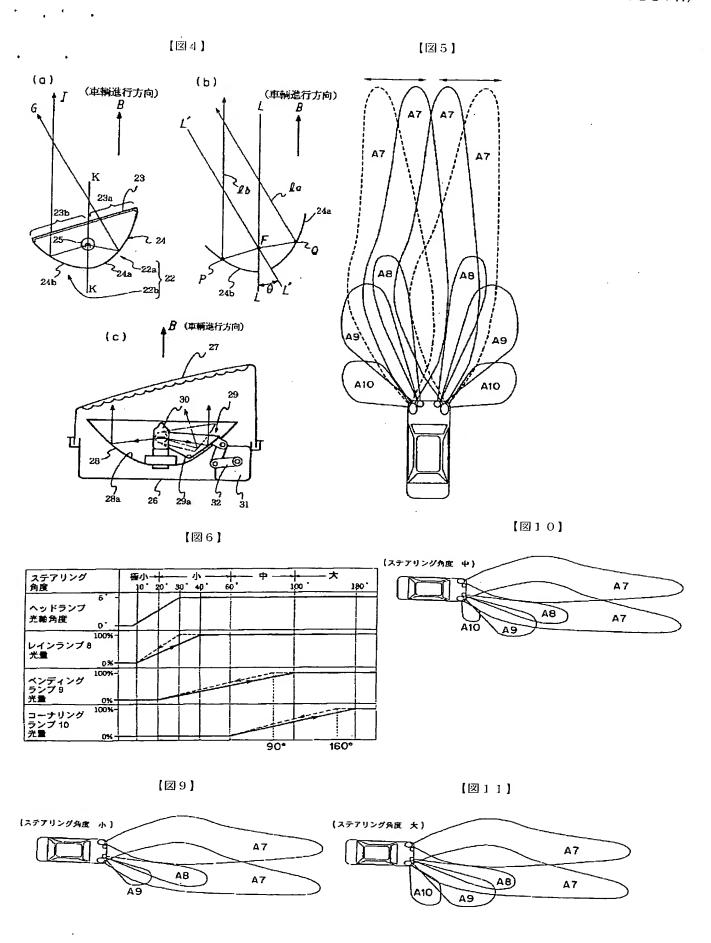


【図7】



[図8]

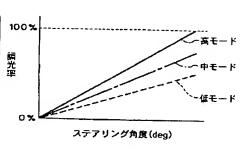




【図12】

【図25】

点灯 消灯	0° ステアリング角度 0° + 20°(40°) + 20°(90°) + 60°(80°) - 10°(30°) + 20°(90°) + 50°(60°) + 20°(90°) + 50°(60°) + 20°(90°) + 50°(60°) + 20°(90°) + 50°(60°) + 20°(90°) + 50°(60°) + 20°(90°) + 20°				題天候時	ターン ON時	
ガモド	ヘッドランプ(完軸制御)	カットオフ形状	レイン ランプ	ベンディング ランプ	コーナリング ランブ	レイン ランプ	コーナリング ランプ
市街地走行 03 0~40km/h	左右のランプの主光軸を それぞれ外側へ1.5°種った状態 で固定。		0	0	0	O (胸類)	0
郊外走行時 40~90km/h	ステアリング角度 0"		0	0	×	(職部)	0
高速走行時 90km/h以上	ステアリング角度 0°	0.5°UP	0	×	×	(画例)	×

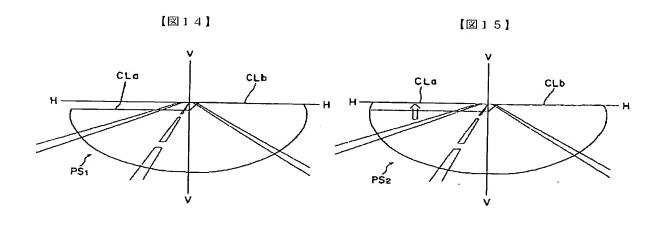


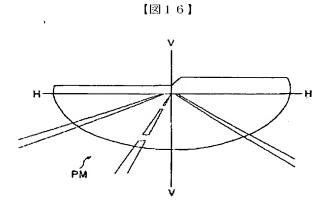
(サブビーム時の制御)

【図13】

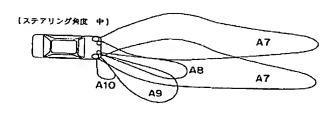
点灯 消灯	D' ステアリング角度 10'(40') → 20'(50') → 60'(650') → 10'(30') → 20'(90') → 60'(1650') →				医天候的	ターン ON34	
ランプ名 ま行モード	ヘッドランプ(光頓制御)	カットオフ形状	レイン ランプ	ベンディング ランプ	コーナリング ランプ	レイン ランプ	コーナリング ランプ
市街地走行時 G~40km/h	左右のランプの主光輪を それぞれ外側へ1.5°成った状態 で固定。	1.5"UP	0	0	0	O (兩側)	0
郊外走行時 40~90km/h	ステアリング角度 0*	1.5°UP	Q	0	×	O (南側)	0
高速走行時 90km/h以上	ステアリング角度 0°	1.5 UP	0	×	х	O (両側)	ж

(メインビーム時の割御)

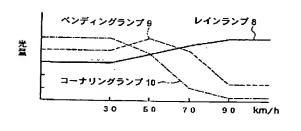






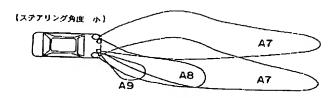


【図22】

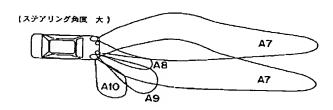


【図23】

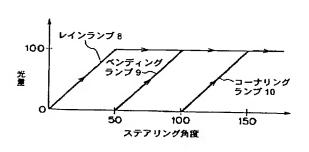




【図21】



【図24】



	直進時	右カーブ時
低速 0~ 40km/h	A10 A9 A8 A7 A10 A9 A8	A9 A8 A7 A10 A9 A8 A7
中速 40~ 90km/h	A10 A9 A8 A7	AB A7 A10 A9 A8 A7
高速 90km/h 以上	A9 A8 A7 A7	A9 A8 A7